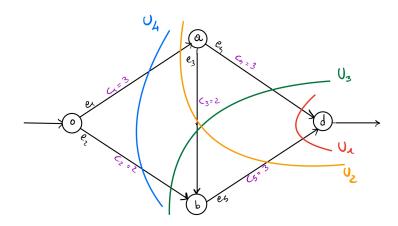
## Homework 1

# Giulio Nenna (s245717@studenti.polito.it)

November 18, 2020

### Esercizio 1.



Tutti i possibili path o-d sono i seguenti:

1. 
$$p_{(1)} = o - a - d$$

**2.** 
$$p_{(2)} = o - b - d$$

3. 
$$p_{(3)} = o - a - b - d$$

I possibili cut e annesse capacità sono:

$$U_1 = \{d\}$$
  $C(U_1) = 5$   
 $U_2 = \{a, d\}$   $C(U_2) = 5$   
 $U_3 = \{b, d\}$   $C(U_3) = 7$   
 $U_4 = \{a, b, d\}$   $C(U_4) = 5$ 

(a) Tutti i possibili colli di bottiglia del grafo hanno capacità pari a 5, quindi per ostruire qualsiasi tipo di flow unitario da o a d bisogna eliminare una capacità  $C^*$  tale che

$$C^* < 4$$

(b) Dal momento che vale il teorema del  $Max\ Flow$  -  $Min\ Cut$ , le due unità di capacità devono essere distribuite in modo tale da aumentare lacapacità del minimo taglio. Poiché ci sono ben tre tagli su 4 che rappresentano un minimo taglio  $(U_1, U_2, U_4)$  è necessario aumentare la capacità su archi in comune a questi tre tagli.

Una scelta possibile potrebbe essere quella di aggiungere un'unità di capacità ciascuno agli archi  $e_1$  ed  $e_4$  in modo tale che i tagli risultino:

$$U_1 = \{d\}$$
  $C(U_1) = 6$   
 $U_2 = \{a, d\}$   $C(U_2) = 6$   
 $U_3 = \{b, d\}$   $C(U_3) = 9$   
 $U_4 = \{a, b, d\}$   $C(U_4) = 6$ 

Aumentando in questo modo il massimo troughput da 5 a 6

(c) Assegnati i seguenti delay a ciascun arco:

$$d_1(x) = d_5(x) = x + 1,$$
  $d_3(x) = 1,$   $d_2(x) = d_4(x) = 5x + 1$ 

e definendo con  $z_i$  il flusso sull'i-esimo path, si calcola il delay complessivo su ciascun path:

$$d_{p_1} = 6z_1 + z_3 + 2$$

$$d_{p_2} = 6z_2 + z_3 + 2$$

$$d_{p_3} = 2z_3 + z_1 + z_2 + 3$$

Si calcola ora l'equilibrio di Wardrop considerando che  $z_1 + z_2 + z_3 = 1$  (quindi che  $z_1 + z_2 = 1 - z_3$ )e che il delay su ciascun path con flusso non nullo deve essere minore di qualsiasi altro delay.

$$z_1 < 0 \Rightarrow 6z_1 + z_3 + 2 \le 2z_3 + z_1 + z_2 + 3, \Rightarrow z_1 \le \frac{1}{3}$$

$$z_3 > 0 \Rightarrow \qquad 2z_3 + z_1 + z_2 + 3 \le 6z_1 + z_3 + 2 \qquad \Rightarrow z_1 \ge \frac{1}{3}$$
$$2z_3 + z_1 + z_2 + 3 \le 6z_2 + z_3 + 2 \qquad \Rightarrow z_2 \ge \frac{1}{3}$$

$$z_2 > 0 \Rightarrow 6z_2 + z_3 + 2 \le 2z_3 + z_1 + z_2 + 3 \Rightarrow z_2 \le \frac{1}{3}$$

Queste condizioni implicano che un possibile vettore di flusso che soddisfi le condizioni di Wardrop sia il seguente:

$$z_{\text{Wardrop}} = z_W = \left(\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3}\right)$$

Il ritardo totale che deriva da questo vettore di flusso è dato da:

$$\frac{2}{3}\left(\frac{2}{3}+1\right)+\frac{5}{9}+\frac{1}{3}+\frac{1}{3}+\frac{5}{9}+\frac{1}{3}+\frac{2}{3}\left(\frac{2}{3}+1\right)=\frac{13}{3}$$

(d) Calcolare l'ottimo di sistema equivale a minimizzare il ritardo totale in funzione del flusso su ciascun path o - d:

$$\min_{z}(z_1+z_3)(z_1+z_3+1)+(5z_2^2+z_2)+(z_3)+(5z_1^2+z_1)+(z_2+z_3)(z_2+z_3+1)$$

Utilizzando la condizione di flusso unitario  $(z_1 + z_2 + z_3 = 1)$  si ottiene:

$$\min_{z} (1 - z_2)(2 - z_2) + (5z_2^2 + z_2) +$$

$$+ (1 - z_1 - z_2) + (5z_1^2 + z_1) + (1 - z_1)(2 - z_2) =$$

$$\min_{z} 3(2z_1^2 - z_1) + 3(2z_2^2 - z_2) + 5$$

Da cui si deduce:

$$z_1 = \frac{1}{4} \qquad \qquad z_2 = \frac{1}{4}$$

Quindi:

$$z_{\text{Sistema}} = z_S = \left(\frac{1}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{2}\right)$$

Questa configurazione dei flussi produce un ritardo totale dato da:

$$\frac{3}{4} \left( \frac{3}{4} + 1 \right) + \frac{1}{4} \left( \frac{5}{4} + 1 \right) + \frac{1}{2} + \frac{1}{4} \left( \frac{5}{4} + 1 \right) + \frac{3}{4} \left( \frac{3}{4} + 1 \right) = \frac{17}{4}$$

(e) Il costo totale dell'anarchia è dato dal rapporto tra il il ritardo totale dell'ottimo di sistema e il ritardo totale dell'equilibrio di Wardrop

$$\frac{\frac{13}{3}}{\frac{17}{4}} = \frac{52}{51}$$

(f) Siano  $f_{e_i}^*$  e  $f_{e_i}^{(w)}$  i flussi su ciascun arco  $e_i$  rispettivamente nella configurazione dell'ottimo di sistema e in quella di equilibrio di Wardrop. Sia il ritardo totale su ciascun arco  $e_i$  definito come  $C_{e_i}(f_e) = d_{e_i}f_{e_i}$ . La configurazione ottimale dei pedaggi per ottenere un costo dell'anarchia unitario è la seguente:

$$\omega_{e_i} = C'_{e_i}(f_{e_i}^*) - d_{e_i}(f_{e_i}^*) = f_{e_i}^* d'_{e_i}(f_{e_i}^*)$$

che nel caso specifico si traduce in:

$$\omega_{e_1} = \frac{3}{4}1 = \frac{3}{4}$$

$$\omega_{e_2} = \frac{1}{4}5 = \frac{5}{4}$$

$$\omega_{e_3} = 0$$

$$\omega_{e_4} = \frac{5}{4}$$

$$\omega_{e_4} = \frac{3}{4}$$

#### Esercizio 2.

(a) La matrice dei pesi W è la seguente:

$$W = \begin{bmatrix} a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

la matrice dei pesi normalizzata è data da:

$$\omega = \begin{pmatrix} a+1\\2\\1\\2 \end{pmatrix} \qquad \Rightarrow \qquad P = \begin{bmatrix} \frac{a}{a+1} & \frac{1}{a+1} & 0 & 0\\0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2}\\0 & 0 & 0 & 1\\\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Di conseguenza il laplaciano è dato da:

$$L = D - W = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

(b) La dinamica di opinione di French-De Groot è data da:

$$x(t+1) = Px(t)$$

dove  $x(t) = (x_1(t), x_2(t), x_3(t), x_4(t))$  e  $x_i(t)$  rappresenta il valore dell'opinione del nodo i al tempo t.

(c) Affinchè l'opinione su  $\mathcal{G}$  converga ad un consenso il grafo deve essere fortemente connesso ed aperiodico. Date le ridotte dimensioni del grafo è possibile verificare queste due proprietà manualmente, notando che è possibile raggiungere qualsiasi nodo a partire da qualsiasi posizione sul grafo e che ad esempio il nodo 4 ha un ciclo di lunghezza 2 e un altro di lunghezza 3. Connessione ed aperiodicità sono indipendenti dal valore di a pertanto vale:

$$\lim_{t \to \infty} x(t) = \pi' x(0) \qquad \forall a \ge 0$$

Dal momento che  $\mathcal{G}$  è bilanciato la misura di probabilità invariante  $\pi$  è proporzionale al vettore  $\omega$ . In particolare:

$$\pi = \frac{\omega}{\mathbb{Z}'\omega} = \begin{pmatrix} \frac{a+1}{a+6} & \frac{2}{a+6} & \frac{1}{a+6} & \frac{2}{a+6} \end{pmatrix}'$$

Pertanto il valore del consenso converge ad un valore finito fintanto che  $a \neq -6$ , condizione automaticamente verificata dal momento che  $a \geq 0$ 

(d) Nel caso particolare in cui a = 0 si ha:

$$\pi = \begin{pmatrix} \frac{1}{6} & \frac{1}{3} & \frac{1}{6} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}'$$

Per cui, date le condizioni iniziali x(0), il consenso raggiunge il seguente valore:

$$\lim_{t \to \infty} x_i(t) = \pi' x(0) = \frac{1}{3} \qquad \forall i = 1 \dots 4$$

(e) Poiché il consenso viene raggiunto  $\forall a \geq 0$ , date le condizioni iniziali x(0), vale la seguente:

$$\lim_{t \to \infty} x_1(t) = \pi' x(0) = \frac{1}{a+6} (-a+1+2-1+2) = \frac{2-a}{a+6}$$

segue quindi che:

$$\lim_{t \to \infty} x_1(t) \le 0 \qquad \Rightarrow \qquad \frac{2-a}{a+6} \le 0 \qquad \Rightarrow \qquad a \ge 2$$

(f) Date  $x_i(0)$  variabili aleatorie indipendenti e identicamente distribuite tali che  $Var(x_i(0)) = 1 \ \forall i = 1 \dots 4$ , vale la seguente:

$$\lim_{t \to \infty} x_1(t) = \frac{a+1}{a+6} x_1(0) + \frac{2}{a+6} x_2(0) + \frac{1}{a+6} x_3(0) + \frac{2}{a+6} x_4(0)$$

Poiché le variabili sono i.i.d. e  $Var(x_i(0)) = 1 \ \forall i = 1 \dots 4 \ \text{vale}$ :

$$Var\left(\lim_{t \to \infty} x_1(t)\right) = \left(\frac{a+1}{a+6}\right)^2 Var(x_1(0)) + \left(\frac{2}{a+6}\right)^2 Var(x_2(0)) + \left(\frac{1}{a+6}\right)^2 Var(x_3(0)) + \left(\frac{2}{a+6}\right)^2 Var(x_4(0)) =$$

$$= \frac{a^2 + 2a + 10}{(a+6)^2} = v(a)$$

Essendo v(a) una funzione convessa, si verifica facilmente che raggiunge un minimo per:

$$a = \frac{4}{5}$$

Che rappresenta il valore di a per cui viene minimizzata la varianza del consenso.

#### Esercizio 3.

(a) Dal momento che il grafo in analisi è un grafo fortemente conneso e aciclico la dinamica di French-De Groot convergerà ad un consenso come visto per il secondo esercizio. Poichè il grafo è undirected la misura di probabilità invariante è proporzionale al vettore  $\omega$ , quest'ultimo è facilmente calcolabile in quanto corrisponde in questo caso al vettore dei gradi uscenti di ogni nodo. In particolare:

$$\omega = (1, 3, 3, 4, 3, 4, 2, 2, 3, 1, 3, 6, 1, 2, 1)$$
$$\pi = \frac{1}{38}\omega$$

quindi dal momento che il vettore degli stati iniziali è dato da:

$$x(0) = (0, 0, 0, 0, 0, -1, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0)$$

il valore del consenso sarà:

$$\lim_{t \to \infty} x_i(t) = (\pi' x(0))_i = \frac{6-4}{38} = \frac{1}{19} \qquad \forall i = 1 \dots 15$$

(b) Il seguente codice MATLAB produce una simulazione della dinamica di French-De Groot assegnando i due nodi stubborn {Strozzi, Medici} e fornendo una rappresentazione grafica della dinamica tramite la colorazione progressiva dei nodi in funzione della loro opinione

```
close all
clear all
clc
%Costruzione della matrice di adiacenza
W = zeros (15);
W(1,12)=1; W(12,1)=1; W(3,2)=1; W(2,3)=1; W(13,2)=1;
W(2,13)=1; W(14,2)=1; W(2,14)=1; W(12,3)=1; W(3,12)=1;
W(14,3)=1; W(3,14)=1; W(12,4)=1; W(4,12)=1; W(4,15)=1;
W(15,4)=1; W(5,14)=1; W(14,5)=1; W(5,15)=1; W(15,5)=1;
W(6,7)=1; W(7,6)=1; W(6,12)=1; W(12,6)=1; W(15,6)=1;
W(6,15)=1; W(13,8)=1; W(8,13)=1; W(15,8)=1; W(8,15)=1;
W(9,15)=1; W(15,9)=1; W(11,10)=1; W(10,11)=1; W(10,15)=1;
W(15,10)=1; W(13,14)=1; W(14,13)=1;
```

```
'Ridolfi', 'Albizzi', 'Ginori', 'Barbadori',
  'Acciaiuoli', 'Salviati', 'Pazzi', 'Guadagni',
   'Castellani', 'Strozzi', 'Medici'}';
index=[1:15]';
x=zeros(15,1); %Vettore di opinioni
%Inserisco i due nodi stubborn
x(15)=1;
x(14) = -1;
%Costruzione del Grafo in un oggetto graph
NodeTable=table(index, Names, x); %Informazioni sui nodi
G=graph(W, NodeTable);
%------
%Colorazione dei nodi
color=zeros(15,3);
for i=1:15
   if x(i) > 0
       color(i,1)=x(i);
    else
       color(i,3) = abs(x(i));
    end
end
plot(G, 'NodeLabel', G.Nodes.Names,
        'NodeColor', color,
        'MarkerSize', 10 )
%-----Calcolo della dinamica di averaging con nodi stubborn------
w=W*ones(15,1);
D=diag(w);
P=D\setminus W;
x_{curr}=x(1:13);
                      %x(t)
i=1;
                       %contatore
                      %iterazioni massime della simulazione
MaxIter=100;
tol=10e-4;
                      %Tolleranza come criterio di stop della simulazione
Q=P(1:13,1:13);
                      %Matrice Q della dinamica
Eu=P(1:13,14:15)*x(14:15); %Fattore Eu che dipende dai nodi stubborn
x_real=(eye(13)-Q)\Eu; %Calcolo del vettore delle
                       %opinioni limite reale secondo il teorema
x_next=zeros(13,1);
                       %x(t+1)
err=1:
X=zeros(13, MaxIter); %Matrice degli stati dei nodi nel tempo
                      %Inizializzazione della matrice
X(:,1)=x_{curr};
while(i<MaxIter && err>tol)
```

```
x_next=Q*x_curr+Eu; %DINAMICA DI AVERAGING CON NODI STUBBORN
   err=norm(x_next-x_curr)/norm(x_next);
   G.Nodes.x(1:13)=x_next;
   x_curr=x_next;
   i=i+1;
   X(:,i)=x_curr;
   %-----Plot del grafo-----
   color=zeros(15,3);
   for j=1:15
       if G.Nodes.x(j)>0
          color(j,1) = G.Nodes.x(j);
       else
          color(j,3) = abs(G.Nodes.x(j));
       end
   end
   plot(G, 'NodeLabel', G.Nodes.Names,
          'NodeColor', color,
          'MarkerSize', 10 ,
          'NodeFontSize', 10)
   title('Evoluzione delle opinioni nella simulazione della dinamica')
   pause (0.5);
end
X=X(:,1:i); %Riduzione delle dimensioni per salvare spazio
t=1:i
for k=1:13
figure(2)
hold on
plot(t, X(k,:), 'Linewidth', 2)
title('Traiettorie delle opinioni di ciascun nodo (non stubborn)')
xlabel('Tempo')
ylabel('Opinione')
legend(Names(1:13))
%-----
%Calcolo dell'errore rispetto al valore reale ottenuto dal teorema
```

```
x_sym=G.Nodes.x(1:13)
x_real
err_rel=norm(x_real-x_sym)/norm(x_real)
%Plot del grafo con opinioni reali
G.Nodes.x(1:13)=x_real;
for i=1:15
        if G.Nodes.x(i)>0
            color(i, 1) = G.Nodes.x(i);
            color(i,3) = abs(G.Nodes.x(i));
        end
end
    figure(3)
    plot(G, 'NodeLabel', G.Nodes.Names,
            'NodeColor', color,
            'Markersize', 10,
            'NodeFontSize', 10)
    title('Convergenza delle opinioni calcolata direttamente')
```

### 4. Using the section Macro

The starred section\* works as well.

Sed feugiat. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Ut pellentesque augue sed urna. Vestibulum diam eros, fringilla et, consectetuer eu, nonummy id, sapien. Nullam at lectus. In sagittis ultrices mauris. Curabitur malesuada erat sit amet massa. Fusce blandit. Aliquam erat volutpat. Aliquam euismod. Aenean vel lectus. Nunc imperdiet justo nec dolor.

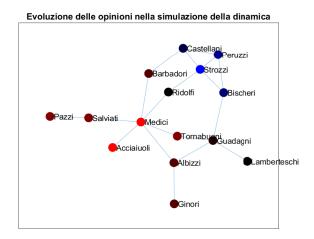


Figure 1: Stato delle opinioni dopo 2 iterazioni

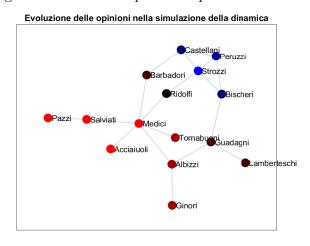


Figure 2: Stato delle opinioni dopo 25 iterazioni

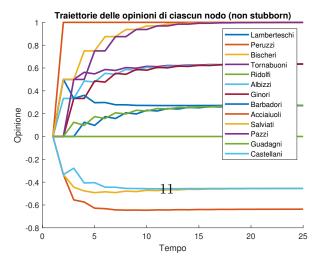


Figure 3: traiettoria delle opinioni